

文章编号:1005-3085(2010)06-1064-11

## 一类不连续系统的 $\Phi$ -变差稳定性\*

邓 琳, 李宝麟

(西北师范大学数学与信息科学学院, 兰州 730070)

**摘 要:** 本文借助 $\Phi$ -有界变差函数理论, 讨论了一类不连续系统的 $\Phi$ -有界变差解的稳定性, 给出了该类不连续系统的 $\Phi$ -变差稳定、 $\Phi$ -变差吸引以及渐近 $\Phi$ -变差稳定的定义, 建立了 $\Phi$ -有界变差解 $\Phi$ -变差稳定性和渐近 $\Phi$ -变差稳定性的Lyapunov型定理。该结果是对一类不连续系统变差稳定性定理的本质推广。

**关键词:** 不连续系统;  $\Phi$ -有界变差解;  $\Phi$ -变差稳定性; 渐近 $\Phi$ -变差稳定性; Lyapunov函数

**分类号:** AMS(2000) 34A20; 34G10

**中图分类号:** O175.12

**文献标识码:** A

### 1 引言

考虑动态系统

$$x' = f(t, x), \quad (1)$$

其中

$$x = (x_1, x_2, \dots, x_n)^T, \quad x' = \frac{dx}{dt}, \quad f: G \rightarrow R^n.$$

$G$  是  $R^{n+1}$  中的开域。如果 (1) 式的右端函数  $f$  在  $G$  上具有某种不连续性, 则称系统 (1) 为不连续系统。文献 [1] 利用 Henstock 积分及其一类不等式, 讨论了不连续系统 (1) 的  $\Phi$ -有界变差解。文献 [2] 综述了不连续系统理论及其应用研究概况, 如 Carathéodory 系统和 Filippov 系统等解的存在性、唯一性、解对参数的连续依赖性以及稳定性的一些结果。 $\Phi$ -有界变差函数理论由 Musielak 及 Orlicz 等人在文献 [3-5] 中提出。此理论是通常意义下有界变差函数理论的推广与发展。

本文是文献 [1] 工作的后续工作, 在文献 [1] 工作的基础上讨论了不连续系统  $\Phi$ -有界变差解的稳定性, 建立了  $\Phi$ -变差稳定性和渐近  $\Phi$ -变差稳定性的 Lyapunov 型定理。这是对文献 [6] 中一类不连续系统有界变差解的变差稳定性结果的本质推广。

### 2 预备知识

本文中设  $\Phi(u)$  是对  $u \geq 0$  定义的连续不减函数, 满足  $\Phi(0) = 0$ 。对  $u > 0$ ,  $\Phi(u) > 0$ , 本文将用到以下条件:

( $\Delta_2$ ) 存在  $u_0 \geq 0$  及  $L > 0$ , 使得对  $0 < u \leq u_0$ ,  $\Phi(2u) \leq L\Phi(u)$ ;

(c)  $\Phi(u)$  是凸函数。

Musielak 及 Orlicz 等人在文献 [3-5] 中给出了  $\Phi$ -有界变差函数的定义:

收稿日期: 2009-05-11. 作者简介: 邓琳 (1984年9月生), 女, 硕士. 研究方向: 应用微分方程.

\*基金项目: 国家自然科学基金 (10771171); 西北师范大学科技创新工程 (NWNKJCGC-212).

设  $[a, b] \subset R^1$ ,  $-\infty < a < b < +\infty$ . 考虑函数  $x: [a, b] \rightarrow R^n$ ,  $x(t)$  称为  $[a, b]$  上的  $\Phi$ -有界变差函数, 是指对  $[a, b]$  的任何分划

$$\pi: a = t_0 < t_1 < \cdots < t_m = b, \quad V_\Phi(x; [a, b]) = \sup_\pi \sum_{i=1}^m \Phi(\|x(t_i) - x(t_{i-1})\|) < +\infty,$$

并称  $V_\Phi(x; [a, b])$  为函数  $x(t)$  在  $[a, b]$  上的  $\Phi$ -变差。

用  $BV_\Phi$  表示  $[a, b]$  上所有  $\Phi$ -有界变差函数  $x(t)$ , 满足  $x(a) = 0$  组成的集合。如果  $\Phi(u)$  满足  $(\Delta_2)$  和 (c), 则  $(BV_\Phi, \|\cdot\|_\Phi)$  在通常意义的函数加法和纯量乘法下是一个 Banach 空间。范数

$$\|x\|_\Phi = \inf \left\{ k > 0; V_\Phi\left(\frac{x}{k}; [a, b]\right) \leq 1 \right\}.$$

在以下的讨论中, 本文总是假定  $\Phi(u)$  满足条件  $(\Delta_2)$  和 (c). 给定  $c > 0$ , 记  $B_c = \{x \in R^n; \|x\| < c\}$ . 其中  $\|\cdot\|$  为  $n$  维欧氏空间  $R^n$  中的范数

$$I = (a, b) \subset R^1, \quad -\infty < a < b < +\infty, \quad G = I \times B_c.$$

如果对任意的  $t \geq 0$ , 有  $f(0, t) = 0$ , 则称函数  $x(t) = 0 (t \geq 0)$  是不连续系统 (1) 在整个半轴  $[0, +\infty)$  上的解。

**定义 2.1**<sup>[7]</sup> 设  $x(t): [a, b] \rightarrow R^n$  是一个函数, 如果存在  $A \in R^n$ , 使得对任意的  $\varepsilon > 0$ , 存在正值函数  $\delta(t): [a, b] \rightarrow (0, +\infty)$ , 使得对  $[a, b]$  的任何  $\delta$ -精细分划  $\Pi = \{[t_{i-1}, t_i], \xi_i\}_{i=1}^n$ , 有

$$\left\| \sum_{i=1}^n x(\xi_i)(t_i - t_{i-1}) - A \right\| < \varepsilon,$$

则称  $x(t)$  在  $[a, b]$  上 Henstock-Kurzweil 可积, 简称 H-K 可积,  $A$  为积分值, 记作

$$\int_a^b x(t) dt = A.$$

**定义 2.2**<sup>[1]</sup> 设函数  $f: G \rightarrow R^n$  为 Carathéodory 函数, 称  $f: G \rightarrow R^n$  属于  $V_\Phi(G, h, \omega)$ , 如果  $f(t, x)$  满足下列条件:

(i) 存在正值函数  $\delta: I \rightarrow (0, +\infty)$ , 对每个区间  $[u, v]$ , 满足  $\tau \in [u, v] \subset (\tau - \delta(\tau), \tau + \delta(\tau)) \subset I$  以及  $x \in B_c$ , 有

$$\|f(\tau, x)(v - u)\| \leq \Phi(h(v) - h(u)).$$

(ii) 对每个区间  $[u, v]$ , 满足  $\tau \in [u, v] \subset (\tau - \delta(\tau), \tau + \delta(\tau)) \subset I$  以及所有的  $x, y \in B_c$ , 有

$$\|f(\tau, x) - f(\tau, y)\|(v - u) \leq \omega(\|x - y\|)\Phi(h(v) - h(u)),$$

其中  $h: I \rightarrow R^1$  是定义在  $I$  上单调增加的左连续函数, 而  $\omega: [0, +\infty) \rightarrow R^1$  是单调增加连续函数, 且  $\omega(r) > 0 (r > 0)$ ,  $\omega(0) = 0$ .

(iii) 对每个定义在  $[\alpha, \beta] \subset I$  上的阶梯函数  $\varphi(t)$ ,  $f(t, \varphi(t))$  在  $[\alpha, \beta]$  上是 H-K 可积的。

**定义 2.3**<sup>[1]</sup> 定义在区间  $I$  上的向量值函数  $x$  称为 Carathéodory 系统 (1) 的  $\Phi$ -有界变差解, 如果  $x$  满足:

(i)  $x$  在  $I$  的任何紧子区间上是  $\Phi$ -有界变差的;

(ii) 当  $t \in I$  时,  $(t, x) \in G$ ;

(iii)  $x' = f(t, x)$  对几乎所有的  $t \in I$  成立。当  $x$  又在  $I$  上连续时, 称  $x$  为 (1) 的连续  $\Phi$ -有界变差解。

**引理 2.1**<sup>[7]</sup> 设  $-\infty < a < b < +\infty$ ,  $f, g: [a, b] \rightarrow R$  是  $[a, b]$  上的左连续函数。若对任意  $\sigma \in [a, b]$ , 存在  $\delta(\sigma) > 0$ , 使对任意  $\eta \in (0, \delta(\sigma))$ , 有不等式

$$f(\sigma + \eta) - f(\sigma) \leq g(\sigma + \eta) - g(\sigma),$$

则对任意  $s \in [a, b]$ , 有  $f(s) - f(a) \leq g(s) - g(a)$ 。

**引理 2.2**<sup>[1]</sup> 设  $f \in V_{\Phi}(G, h, \omega)$  且  $(t_0, x_0) \in G$ , 则存在  $d^-, d^+ > 0$ , 使得不连续系统 (1) 在区间  $[t_0 - d^-, t_0 + d^+]$  上存在一个  $\Phi$ -有界变差解, 满足  $x(t_0) = x_0$ 。

**引理 2.3**<sup>[1]</sup> 设  $f \in V_{\Phi}(G, h, \omega)$ ,  $x: [\alpha, \beta] \rightarrow R^n$ ,  $[\alpha, \beta] \subseteq I$  为  $[\alpha, \beta]$  上的  $\Phi$ -有界变差函数且正则, 使得对每个  $t \in (\alpha, \beta)$ ,  $(t, x(t)) \in G$ , 则 H-K 积分

$$\int_{\alpha}^{\beta} f(t, x(t)) dt$$

存在。

### 3 主要结果及证明

为了给出本文的主要定理, 我们首先建立如下三个定义:

**定义 3.1** 如果对任意  $\varepsilon > 0$ , 存在  $\delta = \delta(\varepsilon) > 0$ , 使得若  $y: [t_0, t_1] \rightarrow B_c$ ,  $0 \leq t_0 < t_1 < +\infty$  是  $[t_0, t_1]$  上的  $\Phi$ -有界变差函数, 在  $(t_0, t_1]$  上左连续, 当

$$\Phi(\|y(t_0)\|) < \delta, \quad V_{\Phi}\left(\left(y(s) - \int_{t_0}^s f(t, y(t)) dt\right); [t_0, t_1]\right) < \delta$$

时, 对任意  $t \in [t_0, t_1]$ , 有  $\Phi(\|y(t)\|) < \varepsilon$ , 则称系统 (1) 的解  $x \equiv 0$  是  $\Phi$ -变差稳定的。

**定义 3.2** 若存在  $\delta_0 > 0$ , 对任意  $\varepsilon > 0$ , 存在  $T = T(\varepsilon) \geq 0$ ,  $\gamma = \gamma(\varepsilon) > 0$ , 使得若  $y: [t_0, t_1] \rightarrow B_c$ ,  $0 \leq t_0 < t_1 < +\infty$  是  $[t_0, t_1]$  上的  $\Phi$ -有界变差函数, 在  $(t_0, t_1]$  上左连续, 当

$$\Phi(\|y(t_0)\|) < \delta_0, \quad V_{\Phi}\left(\left(y(s) - \int_{t_0}^s f(t, y(t)) dt\right); [t_0, t_1]\right) < \gamma$$

时, 对任意的  $t \in [t_0, t_1] \cap [t_0 + T(\varepsilon), +\infty)$ ,  $t_0 \geq 0$ , 有  $\Phi(\|y(t)\|) < \varepsilon$ , 则称系统 (1) 的解  $x \equiv 0$  是  $\Phi$ -变差吸引的。

**定义 3.3** 若系统 (1) 的解  $x \equiv 0$  既是  $\Phi$ -变差稳定的, 又是  $\Phi$ -变差吸引的, 则称解  $x \equiv 0$  是渐近  $\Phi$ -变差稳定的。

**定理 3.1** 设有函数  $V: [0, +\infty) \times R^n \rightarrow R$ , 对任意  $x \in R^n$ ,  $V(\cdot, x): [0, +\infty) \rightarrow R$  在  $(0, +\infty)$  左连续, 且下列条件成立:

(i) 对任意  $x, y \in R^n$ ,  $t \in [0, +\infty)$ ,  $L > 0$  为常数, 有

$$|V(t, x) - V(t, y)| \leq L\Phi(\|x - y\|). \quad (2)$$

(ii) 存在实函数  $H: R^n \rightarrow R$ , 使得对不连续系统 (1) 在  $(\alpha, \beta) \subset [0, +\infty)$  上的每一个有界变差解  $x: (\alpha, \beta) \rightarrow R^n$  当  $t \in (\alpha, \beta)$  时, 有

$$\lim_{\eta \rightarrow 0+} \sup \frac{V(t + \eta, x(t + \eta)) - V(t, x(t))}{\eta} \leq H(x(t)). \quad (3)$$

若  $y: [t_0, t_1] \rightarrow R^n$ ,  $0 \leq t_0 < t_1 < +\infty$ , 是  $[t_0, t_1]$  上的  $\Phi$ -有界变差函数, 在  $(t_0, t_1]$  左连续, 则有不等式

$$V(t_1, x(t_1)) \leq V(t_0, x(t_0)) + NV_{\Phi}\left(\left(y(s) - \int_{t_0}^s f(t, y(t))dt\right); [t_0, t_1]\right) + R(t_1 - t_0) \quad (4)$$

成立, 其中

$$R = \sup_{t \in [t_0, t_1]} H(y(t)), \quad N = L\chi(a'),$$

$\chi(a')$  由文献 [4] 中定理 1.02 定义。

证明 设  $y: [t_0, t_1] \rightarrow R^n$ ,  $0 \leq t_0 < t_1 < +\infty$  是  $[t_0, t_1]$  上的  $\Phi$ -有界变差函数, 在  $(t_0, t_1]$  左连续。显然函数  $V(t, y(t)): [t_0, t_1] \times R^n \rightarrow R$  在  $(t_0, t_1]$  上左连续。

设  $\sigma \in [t_0, t_1]$ , 若  $x: [\sigma, \sigma + \eta_1(\sigma)] \rightarrow R^n$  是系统 (1) 在区间  $[\sigma, \sigma + \eta_1(\sigma)]$  上的  $\Phi$ -有界变差解,  $\eta_1 > 0$  满足初始条件  $x(\sigma) = y(\sigma)$ 。解的存在性由引理 2.2 保证。由引理 2.3, 有

$$\int_{\sigma}^{\sigma+\eta_1(\sigma)} f(t, x(t))dt, \quad \int_{\sigma}^{\sigma+\eta_1(\sigma)} f(t, y(t))dt$$

存在, 由 (2) 式, 对每一个  $\eta \in [0, \eta_1(\sigma)]$ , 有

$$\begin{aligned} & V(\sigma + \eta, y(\sigma + \eta)) - V(\sigma + \eta, x(\sigma + \eta)) \\ & \leq L\Phi(\|y(\sigma + \eta) - x(\sigma + \eta)\|) = L\Phi\left(\left\|y(\sigma + \eta) - y(\sigma) - \int_{\sigma}^{\sigma+\eta} f(t, x(t))dt\right\|\right). \end{aligned}$$

再由 (3) 式, 对任意  $\varepsilon > 0$ ,  $\eta \in (0, \eta_2(\sigma))$ ,  $\eta_2(\sigma) \leq \eta_1(\sigma)$ , 且让  $\eta_2(\sigma) > 0$  充分小, 有

$$\begin{aligned} & V(\sigma + \eta, y(\sigma + \eta)) - V(\sigma, x(\sigma)) \\ & = V(\sigma + \eta, y(\sigma + \eta)) - V(\sigma + \eta, x(\sigma + \eta)) + V(\sigma + \eta, x(\sigma + \eta)) - V(\sigma, x(\sigma)) \\ & \leq L\Phi\left(\left\|y(\sigma + \eta) - y(\sigma) - \int_{\sigma}^{\sigma+\eta} f(t, x(t))dt\right\|\right) + \eta H(x(\sigma)) \\ & \leq L\Phi\left(\left\|y(\sigma + \eta) - y(\sigma) - \int_{\sigma}^{\sigma+\eta} f(t, x(t))dt\right\|\right) + \eta R + \eta \varepsilon. \end{aligned}$$

定义

$$\Psi(s) = y(s) - \int_{t_0}^s f(t, y(t))dt, \quad s \in [t_0, t_1],$$

则函数  $\Psi: [t_0, t_1] \rightarrow R^n$  是  $[t_0, t_1]$  上的  $\Phi$ -有界变差函数且在  $(t_0, t_1]$  上左连续。因此上述不等式可继续化为

$$\begin{aligned} & V(\sigma + \eta, y(\sigma + \eta)) - V(\sigma, x(\sigma)) \\ & \leq L\Phi\left(\left\|y(\sigma + \eta) - y(\sigma) - \int_{\sigma}^{\sigma+\eta} f(t, y(t))dt\right\|\right) \\ & \quad + L\Phi\left(\left\|\int_{\sigma}^{\sigma+\eta} [f(t, y(t)) - f(t, x(t))]dt\right\|\right) + \eta R + \eta \varepsilon \\ & \leq N(V_{\Phi}(\Psi; [t_0, \sigma + \eta]) - V_{\Phi}(\Psi; [t_0, \sigma])) + \eta R + \eta \varepsilon \\ & \quad + N\Phi\left(\left\|\int_{\sigma}^{\sigma+\eta} [f(t, y(t)) - f(t, x(t))]dt\right\|\right). \end{aligned} \quad (5)$$

考察(5)式的最后一项。因为  $f \in V_\Phi(G, h, \omega)$ , 所以对任意的  $\varepsilon > 0$ , 存在正值函数  $\delta: [\sigma, \sigma + \eta] \rightarrow (0, +\infty)$ , 使对  $[\sigma, \sigma + \eta]$  的任何  $\delta$ -精细分划,

$$D = \{(\tau_j; [\alpha_{j-1}, \alpha_j]), j = 1, 2, \dots, m\},$$

从而令  $M(t) = V_\Phi(h; [\sigma, t])$ ,  $\sigma \leq t \leq \sigma + \eta$ , 由  $\Phi(u)$  及  $h$  的定义,  $M(t)$  为  $[\sigma, \sigma + \eta]$  上的非负不减左连续函数, 有

$$\begin{aligned} & \left\| \int_{\sigma}^{\sigma+\eta} [f(t, y(t)) - f(t, x(t))] dt \right\| \\ & \leq \left\| \int_{\sigma}^{\sigma+\eta} [f(t, y(t)) - f(t, x(t))] dt - \sum_{j=1}^m [f(\tau_j, y(\tau_j)) - f(\tau_j, x(\tau_j))] (\alpha_j - \alpha_{j-1}) \right\| \\ & \quad + \left\| \sum_{j=1}^m [f(\tau_j, y(\tau_j)) - f(\tau_j, x(\tau_j))] (\alpha_j - \alpha_{j-1}) \right\| \\ & < \frac{\varepsilon}{2} + \sum_{j=1}^m \omega(\|y(\tau_j) - x(\tau_j)\|) \Phi(|h(\alpha_j) - h(\alpha_{j-1})|) \\ & < \frac{\varepsilon}{2} + \sum_{j=1}^m \omega(\|y(\tau_j) - x(\tau_j)\|) (M(\alpha_j) - M(\alpha_{j-1})) \\ & \quad - \int_{\sigma}^{\sigma+\eta} \omega(\|y(\tau) - x(\tau)\|) dM(\tau) + \int_{\sigma}^{\sigma+\eta} \omega(\|y(\tau) - x(\tau)\|) dM(\tau) \\ & < \varepsilon + \int_{\sigma}^{\sigma+\eta} \omega(\|y(\tau) - x(\tau)\|) dM(\tau) \\ & = \varepsilon + \lim_{\alpha \rightarrow 0+} \left[ \int_{\sigma}^{\sigma+\alpha} \omega(\|y(\tau) - x(\tau)\|) dM(\tau) + \int_{\sigma+\alpha}^{\sigma+\eta} \omega(\|y(\tau) - x(\tau)\|) dM(\tau) \right] \\ & = \varepsilon + \omega(\|y(\sigma) - x(\sigma)\|) (M(\sigma+) - M(\sigma)) + \lim_{\alpha \rightarrow 0+} \int_{\sigma+\alpha}^{\sigma+\eta} \omega(\|y(\tau) - x(\tau)\|) dM(\tau) \\ & \leq \varepsilon + \sup_{\rho \in [\sigma, \sigma+\eta]} \omega(\|y(\rho) - x(\rho)\|) \lim_{\alpha \rightarrow 0+} (M(\sigma+\eta) - M(\sigma+\alpha)) \\ & = \varepsilon + \sup_{\rho \in [\sigma, \sigma+\eta]} \omega(\|y(\rho) - x(\rho)\|) (M(\sigma+\eta) - M(\sigma+)). \end{aligned} \quad (6)$$

对  $\rho \in [\sigma, \sigma + \eta_2(\sigma)]$ , 有

$$y(\rho) - x(\rho) = y(\rho) - y(\sigma) - \int_{\sigma}^{\rho} f(t, x(t)) dt,$$

因此

$$\lim_{\rho \rightarrow \sigma+} (y(\rho) - x(\rho)) = y(\sigma+) - y(\sigma) - \lim_{\rho \rightarrow \sigma+} \int_{\sigma}^{\rho} f(t, x(t)) dt = \Psi(\sigma+) - \Psi(\sigma).$$

所以

$$\lim_{\rho \rightarrow \sigma+} \|y(\rho) - x(\rho)\| = \|\Psi(\sigma+) - \Psi(\sigma)\|. \quad (7)$$

令

$$\beta = \frac{\varepsilon}{N(U(t_1) - U(t_0) + 1)} > 0, \quad (8)$$

并设  $r = r(\beta) > 0$ , 使  $\omega(r) < \beta$ , 选  $\alpha \in (0, \frac{r}{2})$ , 由 (7) 式, 存在一个  $\eta_3(\sigma) \in (0, \eta_2(\sigma))$ , 对任意  $\rho \in (\sigma, \sigma + \eta_3(\sigma))$ , 有

$$\|y(\rho) - x(\rho)\| \leq \|\Psi(\sigma+) - \Psi(\sigma)\| + \alpha,$$

则

$$\omega(\|y(\rho) - x(\rho)\|) \leq \omega(\|\Psi(\sigma+) - \Psi(\sigma)\| + \alpha). \quad (9)$$

定义

$$P(\beta) = \left\{ \sigma \in [t_0, t_1]; \|\Psi(\sigma+) - \Psi(\sigma)\| \geq \frac{r}{2} \right\},$$

$\Psi$  在  $[t_0, t_1]$  上  $\Phi$ -有界变差, 集合  $P(\beta)$  有限, 用  $n(\beta)$  表示集合  $P(\beta)$  中元素的个数, 若  $\sigma \in [t_0, t_1] \setminus P(\beta)$  且  $\rho \in (\sigma, \sigma + \eta_3(\sigma))$ , 那么由 (9) 式, 有

$$\omega(\|y(\rho) - x(\rho)\|) \leq \omega(\|\Psi(\sigma+) - \Psi(\sigma)\| + \alpha) \leq \omega\left(\frac{r}{2} + \alpha\right) < \omega\left(\frac{r}{2} + \frac{r}{2}\right) = \omega(r) < \beta.$$

当  $\eta \in (0, \eta_3(\sigma))$  时, 由 (6) 式, 有

$$\left\| \int_{\sigma}^{\sigma+\eta} [f(t, y(t)) - f(t, x(t))] dt \right\| \leq \beta(M(\sigma + \eta) - M(\sigma)). \quad (10)$$

若  $\sigma \in [t_0, t_1] \cap P(\beta)$ , 则存在  $\eta_4(\sigma) \in (0, \eta_3(\sigma))$ , 使对任意  $\eta \in (0, \eta_4(\sigma))$ , 有

$$M(\sigma + \eta) - M(\sigma) = |M(\sigma + \eta) - M(\sigma)| < \frac{\beta}{(n(\beta) + 1)\omega(\|\Psi(\sigma+) - \Psi(\sigma)\| + \alpha)},$$

且  $(\sigma, \sigma + \eta_4(\sigma)) \cap P(\beta) = \emptyset$ , 因此对每一个  $\eta \in (\sigma, \sigma + \eta_4(\sigma))$ , 由 (6), (9) 式, 有

$$\begin{aligned} & \left\| \int_{\sigma}^{\sigma+\eta} [f(t, y(t)) - f(t, x(t))] dt \right\| \\ & \leq \omega(\|\Psi(\sigma+) - \Psi(\sigma)\| + \alpha) \frac{\beta}{(n(\beta) + 1)\omega(\|\Psi(\sigma+) - \Psi(\sigma)\| + \alpha)} = \frac{\beta}{n(\beta) + 1}. \end{aligned} \quad (11)$$

定义

$$\widetilde{M}_{\alpha}(t) = \frac{\beta}{n(\beta) + 1} \sum_{\sigma \in P(\beta)} I_{\sigma}(t), \quad t \in [t_0, t_1],$$

当  $t \leq \sigma$  时,  $I_{\sigma}(t) = 0$ ; 当  $t > \sigma$  时,  $I_{\sigma}(t) = 1$ ,  $\widetilde{M}_{\alpha} : [t_0, t_1] \rightarrow R$  是不减左连续函数, 且

$$\widetilde{M}_{\alpha}(t_1) - \widetilde{M}_{\alpha}(t_0) = \frac{\beta}{n(\beta) + 1} n(\beta) < \beta. \quad (12)$$

显然  $\widetilde{M}_{\alpha}$  不连续点仅在集合  $P(\beta)$  内, 且对  $t \in P(\beta)$ , 有

$$\widetilde{M}_{\alpha}(t+) - \widetilde{M}_{\alpha}(t) = \frac{\beta}{n(\beta) + 1}, \quad t \in [t_0, t_1],$$

由函数  $\widetilde{M}_\alpha$ , 可设  $M_\alpha(t) = \beta M_c(t) + \widetilde{M}_\alpha(t)$ , 其中  $M_c$  表示函数  $M$  的连续部分, 则  $M_\alpha$  为  $[t_0, t_1]$  上不减左连续函数, 且由 (8), (12) 式, 可得

$$\begin{aligned} M_\alpha(t_1) - M_\alpha(t_0) &= \beta(M_c(t_1) - M_c(t_0)) + \widetilde{M}_\alpha(t_1) - \widetilde{M}_\alpha(t_0) \\ &< \beta[M(t_1) - M(t_0) + 1] = \frac{\varepsilon}{N}. \end{aligned} \quad (13)$$

若  $\sigma \in [t_0, t_1] \setminus P(\beta)$ , 则设  $\delta(\sigma) = \eta_3(\sigma) > 0$ ; 若  $\sigma \in [t_0, t_1] \cap P(\beta)$ , 则设  $\delta(\sigma) = \eta_4(\sigma) > 0$ ; 当  $\sigma \in [t_0, t_1]$ ,  $\eta \in [0, \delta(\sigma)]$  时, 由 (10), (11) 式及  $M_\alpha$  的定义, 可得

$$\left\| \int_\sigma^{\sigma+\eta} [f(t, y(t)) - f(t, x(t))] dt \right\| \leq M_\alpha(\sigma + \eta) - M_\alpha(\sigma),$$

因此, 由文献 [3] 中定理 1.03, 定理 1.17, 有

$$\begin{aligned} &\Phi\left(\left\| \int_\sigma^{\sigma+\eta} [f(t, y(t)) - f(t, x(t))] dt \right\|\right) \\ &\leq \Phi(M_\alpha(\sigma + \eta) - M_\alpha(\sigma)) = V_\Phi(M_\alpha; [\sigma, \sigma + \eta]) \\ &\leq V_\Phi(M_\alpha; [t_0, \sigma + \eta]) - V_\Phi(M_\alpha; [t_0, \sigma]). \end{aligned}$$

故当  $\sigma \in [t_0, t_1]$ ,  $\eta \in [0, \delta(\sigma)]$ , 由 (5) 式, 有

$$\begin{aligned} &(\sigma + \eta, y(\sigma + \eta)) - V(\sigma, x(\sigma)) \\ &\leq N(V_\Phi(\Psi; [t_0, \sigma + \eta]) - V_\Phi(\Psi; [t_0, \sigma])) + V_\Phi(M_\alpha; [t_0, \sigma + \eta]) - V_\Phi(M_\alpha; [t_0, \sigma]) + \eta R + \eta \varepsilon \\ &= G(\sigma + \eta) - G(\sigma), \end{aligned} \quad (14)$$

其中

$$G(t) = NV_\Phi(\Psi; [t_0, t]) + R(t - t_0) + \varepsilon(t - t_0) + NV_\Phi(U_\alpha; [t_0, t]),$$

$G$  是  $[t_0, t_1]$  上的左连续函数。由引理 2.1 及 (13), (14) 式, 可得

$$\begin{aligned} &V(t_1, y(t_1)) - V(t_0, y(t_0)) \\ &\leq G(t_1) - G(t_0) \\ &= NV_\Phi(\Psi; [t_0, t_1]) + R(t_1 - t_0) + \varepsilon(t_1 - t_0) + NV_\Phi(M_\alpha; [t_0, t_1]) \\ &< NV_\Phi(\Psi; [t_0, t_1]) + R(t_1 - t_0) + \varepsilon(t_1 - t_0) + N\Phi\left(\frac{\varepsilon}{N}\right), \end{aligned}$$

由  $\varepsilon$  的任意性可得 (4) 式。

证毕

**定理 3.2** 设有函数

$$V : [0, +\infty) \times \bar{B}_a \rightarrow R, \quad \bar{B}_a = \{y \in R^n : \|y\| \leq a\}, \quad 0 < a < c,$$

对任意  $x \in \bar{B}_a$ ,  $V(\cdot, x)$ , 左连续。设函数  $V(t, x)$  是正定的, 即

(i) 存在一个连续递增实函数  $v : [0, +\infty) \rightarrow R$ , 使得  $v(\rho) = 0 \iff \rho = 0$ ;

(ii) 对任意  $(t, x) \in [0, +\infty) \times \bar{B}_a$ , 有

$$V(t, x) \geq v(\Phi(\|x\|)), \quad (15)$$

$$V(t, 0) = 0, \quad (16)$$

对任意  $x, y \in \bar{B}_a$ ,  $L > 0$  是常数, 有

$$|V(t, x) - V(t, y)| \leq L\Phi(\|x - y\|). \quad (17)$$

若函数  $V(t, x(t))$  对不连续系统 (1) 任何一个  $\Phi$ -有界变差解  $x(t) : [\alpha, \beta] \rightarrow R^n$  是不增函数, 则系统 (1) 的解  $x \equiv 0$  是  $\Phi$ -变差稳定的.

证明 由假设, 函数  $V(t, x(t))$  对不连续系统 (1) 的任何一个  $\Phi$ -有界变差解  $x(t) : [\alpha, \beta] \rightarrow R^n$  是不增函数, 因此

$$\limsup_{\eta \rightarrow 0^+} \frac{V(t + \eta, x(t + \eta)) - V(t, x(t))}{\eta} \leq 0, \quad t \in [\alpha, \beta]. \quad (18)$$

设  $\varepsilon > 0$ , 若  $y : [t_0, t_1] \rightarrow R^n$ ,  $0 \leq t_0 < t_1 < +\infty$  是  $[t_0, t_1]$  上的  $\Phi$ -有界变差函数, 在  $(t_0, t_1]$  左连续. 函数  $V$  满足定理 3.1 中的 (3) 式 (取  $H \equiv 0$ ), 因此由 (4), (16), (17) 式, 对任意  $r \in [t_0, t_1]$ , 有

$$\begin{aligned} V(r, y(r)) &\leq V(t_0, y(t_0)) + NV_\Phi\left(\left(y(s) - \int_{t_0}^s f(t, y(t))dt\right); [t_0, r]\right) \\ &\leq L\Phi(\|y(t_0)\|) + NV_\Phi\left(\left(y(s) - \int_{t_0}^s f(t, y(t))dt\right); [t_0, r]\right) \\ &\leq N\Phi(\|y(t_0)\|) + NV_\Phi\left(\left(y(s) - \int_{t_0}^s f(t, y(t))dt\right); [t_0, r]\right). \end{aligned} \quad (19)$$

定义  $\alpha(\varepsilon) = \inf_{r \leq \varepsilon} v(r)$ , 则

$$\alpha(\varepsilon) > 0, \quad \lim_{\varepsilon \rightarrow 0^+} \alpha(\varepsilon) = 0.$$

设  $\delta(\varepsilon) > 0$ , 使得  $2N\delta(\varepsilon) < \alpha(\varepsilon)$ . 若在这种情况下, 函数  $y$  满足

$$\Phi(\|y(t_0)\|) < \delta(\varepsilon), \quad V_\Phi\left(\left(y(s) - \int_{t_0}^s f(t, y(t))dt\right); [t_0, t_1]\right) < \delta(\varepsilon),$$

则由 (19) 式, 可得

$$V(r, y(r)) \leq 2N\delta(\varepsilon) < \alpha(\varepsilon), \quad r \in [t_0, t_1]. \quad (20)$$

若存在一个  $\tilde{t} \in [t_0, t_1]$ , 使得  $\Phi(\|y(\tilde{t})\|) \geq \varepsilon$ , 则由 (15) 式, 有

$$V(\tilde{t}, y(\tilde{t})) \geq v(\Phi(\|y(\tilde{t})\|)) \geq \inf_{r \leq \varepsilon} v(r) = \alpha(\varepsilon),$$

这与 (20) 式矛盾!

因此, 对所有的  $t \in (t_0, t_1]$ , 有  $\Phi(\|y(t)\|) < \varepsilon$ , 由定义 3.1, 系统 (1) 的解  $x \equiv 0$  是  $\Phi$ -变差稳定的.

证毕



**定理 3.3** 设函数  $V : [0, +\infty) \times \bar{B}_a \rightarrow R$  满足定理 3.2 中的条件。若对系统 (1) 的任何一个  $\Phi$ -有界变差解  $x : [t_0, t_1] \rightarrow \bar{B}_a$ , 当  $t \in [t_0, t_1]$  时, 有

$$\lim_{\eta \rightarrow 0+} \sup \frac{V(t+\eta, x(t+\eta)) - V(t, x(t))}{\eta} \leq -H(x(t)), \quad (21)$$

其中  $H : R^n \rightarrow R$  连续,  $H(0) = 0$ ,  $H(x) > 0 (x \neq 0)$ , 则系统 (1) 的解  $x \equiv 0$  是渐近  $\Phi$ -变差稳定的。

**证明** 由 (21) 式知函数  $V(t, x(t))$  对不连续系统 (1) 的任何一个  $\Phi$ -有界变差解  $x(t)$  是不增函数, 由定理 3.2, 系统 (1) 的解  $x \equiv 0$  是  $\Phi$ -变差稳定的。

下面只需证明系统 (1) 的解  $x \equiv 0$  是  $\Phi$ -变差吸引的即可。

由  $x \equiv 0$  是  $\Phi$ -变差稳定的可知, 存在一个  $\delta_0 \in (0, \Phi(a))$ , 若  $y : [t_0, t_1] \rightarrow R^n$ ,  $0 \leq t_0 < t_1 < +\infty$  是  $[t_0, t_1]$  上的  $\Phi$ -有界变差函数, 在  $(t_0, t_1]$  左连续, 使  $\Phi(\|y(t_0)\|) < \delta_0$ , 且

$$V_{\Phi} \left( \left( y(s) - \int_{t_0}^s f(t, y(t)) dt \right); [t_0, t_1] \right) < \delta_0,$$

则对所有  $t \in [t_0, t_1]$ , 有  $\Phi(\|y(t)\|) < \Phi(a)$ , 由函数  $\Phi(u)$  的定义知,  $\|y(t)\| < a$ , 即对所有  $t \in (t_0, t_1]$ , 有  $y(t) \in \bar{B}_a$ 。

对任意  $\varepsilon > 0$ , 由解  $x \equiv 0$  的稳定性的知, 存在  $\delta(\varepsilon) > 0$ , 对每一个  $y : [t_0, t_1] \rightarrow R^n$ ,  $0 \leq t_0 < t_1 < +\infty$  是  $[t_0, t_1]$  上的  $\Phi$ -有界变差函数, 在  $[t_0, t_1]$  左连续。若满足  $\Phi(\|y(t_0)\|) < \delta(\varepsilon)$ , 且

$$V_{\Phi} \left( \left( y(s) - \int_{t_0}^s f(t, y(t)) dt \right); [t_0, t_1] \right) < \delta(\varepsilon),$$

则对所有  $t \in [t_0, t_1]$ , 有  $\Phi(\|y(t)\|) < \varepsilon$ 。

令

$$\gamma(\varepsilon) = \min(\delta_0, \delta(\varepsilon)), \quad T(\varepsilon) = -N \frac{\delta_0 + \gamma(\varepsilon)}{R} > 0,$$

其中

$$R = \sup \{ -H(x) : \gamma(\varepsilon) \leq \Phi(\|x\|) < \varepsilon \} = -\inf \{ H(x) : \gamma(\varepsilon) \leq \Phi(\|x\|) < \varepsilon \} < 0.$$

若  $y : [t_0, t_1] \rightarrow R^n$  是  $[t_0, t_1]$  上的  $\Phi$ -有界变差函数, 在  $(t_0, t_1]$  左连续, 使  $\Phi(\|y(t_0)\|) < \delta_0$ , 且

$$V_{\Phi} \left( \left( y(s) - \int_{t_0}^s f(t, y(t)) dt \right); [t_0, t_1] \right) < \gamma(\varepsilon). \quad (22)$$

设  $T(\varepsilon) < t_1 - t_0$ , 即  $t_0 + T(\varepsilon) < t_1$ , 下面证明存在一个  $t^* \in [t_0, t_0 + T(\varepsilon)]$ , 使得  $\Phi(\|y(t^*)\|) < \gamma(\varepsilon)$ 。反设不成立, 即对所有  $s \in [t_0, t_0 + T(\varepsilon)]$ , 有  $\Phi(\|y(s)\|) \geq \gamma(\varepsilon)$ , 则由定理 3.1, 有

$$\begin{aligned} & V(t_0 + T(\varepsilon), y(t_0 + T(\varepsilon))) - V(t_0, y(t_0)) \\ & \leq N V_{\Phi} \left( \left( y(s) - \int_{t_0}^s f(t, y(t)) dt \right); [t_0, t_0 + T(\varepsilon)] \right) + R T(\varepsilon) \\ & < N \gamma(\varepsilon) + R \frac{-N(\delta_0 + \gamma(\varepsilon))}{R} = -N \delta_0. \end{aligned}$$

因此

$$\begin{aligned} & V(t_0 + T(\varepsilon), y(t_0 + T(\varepsilon))) \\ & \leq V(t_0, y(t_0)) - N\delta_0 \leq L\Phi(\|y(t_0)\|) - N\delta_0 \\ & \leq N\Phi(\|y(t_0)\|) - N\delta_0 < (N - N)\delta_0 = 0, \end{aligned}$$

这与不等式

$$V(t_0 + T(\varepsilon), y(t_0 + T(\varepsilon))) \geq v(\Phi(\|y(t_0 + T(\varepsilon))\|)) \geq v(\gamma(\varepsilon)) > 0$$

矛盾! 因此一定存在  $t^* \in [t_0, t_0 + T(\varepsilon)]$ , 使得  $\Phi(\|y(t^*)\|) < \gamma(\varepsilon)$ 。又由 (22) 式, 对所有  $t \in [t^*, t_1]$ , 有  $\Phi(\|y(t)\|) < \varepsilon$ , 因而对  $t > t_0 + T(\varepsilon)$ , 也有  $\Phi(\|y(t)\|) < \varepsilon$ , 从而系统 (1) 的解  $x \equiv 0$  是  $\Phi$ -变差吸引的。 证毕

注 对所定义的函数  $\Phi(u)$ , 如果

$$0 < \frac{\Phi(u)}{u} < +\infty,$$

则有  $BV_\Phi[\alpha, \beta] = BV[\alpha, \beta]$ , 其中  $BV_\Phi[\alpha, \beta]$  及  $BV[\alpha, \beta]$  分别表示通常意义下  $[\alpha, \beta]$  上的  $\Phi$ -有界变差函数全体和  $[\alpha, \beta]$  上的有界变差函数全体。所以, 在此情形下, 本文主要结果等价于文献 [6] 中变差稳定性的有关结果。如果

$$\lim_{u \rightarrow 0^+} \frac{\Phi(u)}{u} = 0,$$

有  $BV[\alpha, \beta] \subset BV_\Phi[\alpha, \beta]$ 。例如  $\Phi(u) = u^p$  ( $1 < p < +\infty$ ), 有

$$\lim_{u \rightarrow 0^+} \frac{\Phi(u)}{u} = 0,$$

所以本文主要结果是文献 [6] 中变差稳定性结果的本质推广。

## 参考文献:

- [1] 肖艳萍, 李宝麟. 一类不连续系统的  $\Phi$ -有界变差解[J]. 工程数学学报, 2008, 25(3): 489-494  
Xiao Y P, Li B L. Bounded  $\Phi$ -variation solutions to a kind of discontinuous systems[J]. Chinese Journal of Engineering Mathematics, 2008, 25(3): 489-494
- [2] 贺建勋, 陈彭年. 不连续微分方程的某些理论与应用[J]. 数学进展, 1987, 16(1): 17-32  
He J X, Chen P N. Theory and application of certain discontinuous differential equations[J]. Advances in Mathematics, 1987, 16(1): 17-32
- [3] Musielak J, Orlicz W. On generalized variation(I)[J]. Studia Math, 1959, 18: 11-41
- [4] Lesniewz R, Orlicz W. On generalized variation(II)[J]. Studia Math, 1973, 45: 71-109
- [5] Musielak J, Orlicz W. On space of functions of finite generalized variation[J]. Bull Acad Pol Soc C III, 1957, 5: 389-392
- [6] 李宝麟, 尚德泉. 一类不连续系统的变差稳定性[J]. 西北师范大学学报, 2006, 42(2): 1-3  
Li B L, Shang D Q. Variational stability for a class of discontinuous systems[J]. Journal of Northwest Normal University, 2006, 42(2): 1-3
- [7] Schwabik S. Generalized Ordinary Differential Equations[M]. Singapore: World Scientific, 1992

## $\Phi$ -Variational Stability for a Class of Discontinuous Systems

DENG Lin, LI Bao-lin

(College of Mathematics and Information Science, Northwest Normal University, Lanzhou 730070)

**Abstract:** By using the bounded  $\Phi$ -variation function, the stability of the bounded  $\Phi$ -variation solution to a class of discontinuous systems is discussed. With respect to this kind of discontinuous systems, the  $\Phi$ -variational stability, the  $\Phi$ -variational attraction and asymptotically  $\Phi$ -variational stability are defined. The Lyapunov type theorems for the  $\Phi$ -variational stability and asymptotically  $\Phi$ -variational stability of the bounded  $\Phi$ -variation solutions are established. This result is an essential generalization of the variational stability theorem for a class of discontinuous systems.

**Keywords:** discontinuous system; bounded  $\Phi$ -variation solution;  $\Phi$ -variational stability; asymptotically  $\Phi$ -variational stability; Lyapunov function

---

**Received:** 11 May 2009. **Accepted:** 07 Sep 2009.

**Foundation item:** The National Natural Science Foundation of China (10771171); the Science and Technology Innovation Project of Northwest Normal University (NWNNU-KJCXGC-212).